PICKUP CONTROLLER FOR OPTICAL DISK DEVICE

Publication number: JP2000311361
Publication date: 2000-11-07

Inventor: WATABE TAKAHIRO; IMAMURA YASUSHI; OKITA

MASAAKI; KOBAYASHI YUICHI

Applicant: MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD

Classification:

- international: G11B7/09; G11B7/09; (IPC1-7): G11B7/09

- European: G11B7/09K

Application number: JP19990119459 19990427 Priority number(s): JP19990119459 19990427

Also published as:

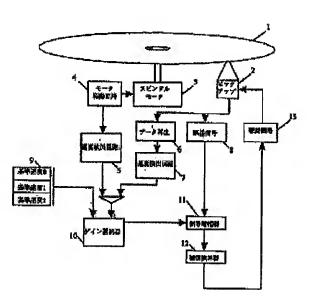


WO0065582 (A1) US6687202 (B1)

Report a data error here

Abstract of JP2000311361

PROBLEM TO BE SOLVED: To reduce power consumption of the focus controller and the tracking controller of a pickup in an optical disk device rotatingly driving the optical disk by selectively using a CAV control and a CLV control. SOLUTION: In the CLV control, the rotational angular velocity of an optical disk 1 is detected by a rotational angular velocity detecting circuit 5 which is to be used in the CAV control. In the CAV control, the linear velocity of the disk 1 at a position where a pickup 2 is positioned is detected by a linear velocity detecting circuit 7 which is to be used in the CLV control. The loop gain of at least one side of the focus system and the tracking control system of the pickup 2 is made to be changed in accordance with the rotational angular velocity or the linear velocity.



Data supplied from the **esp@cenet** database - Worldwide

Family list

8 family members for: JP2000311361

Derived from 6 applications

Back to JP2000311361

Pickup control device for optical disk drive

Inventor: TAKAHIRO WATANABE (JP); YASUSHI

IMAMURA (JP); (+1)

EC: G11B7/09K

IPC: G11B7/09; G11B7/09; (IPC1-7): G11B7/09

Applicant: MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD (JP)

Publication info: CN1131513C C - 2003-12-17

CN1302432 A - 2001-07-04

Pickup control device for optical disk drive which adjusts loop gain or 2

determines sample rate

Inventor: WATANABE TAKAHIRO (JP); IMAMURA

Applicant: MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD (JP)

YASUSHI (JP); (+2)

EC: G11B7/09K

IPC: G11B7/09; G11B7/09; (IPC1-7): G11B7/09

Publication info: ID27995 A - 2001-05-03

PICKUP CONTROLLER FOR OPTICAL DISK DEVICE

Inventor: WATABE TAKAHIRO; IMAMURA YASUSHI; Applicant: MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD

(+2)

EC: G11B7/09K

IPC: G11B7/09; G11B7/09; (IPC1-7): G11B7/09

Publication info: JP3708362B2 B2 - 2005-10-19 JP2000311361 A - 2000-11-07

Pickup control device for optical disk drive

Inventor: WATABE TAKAHIRO (JP); IMAMURA

Applicant: MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD (JP)

YASUSHI (JP); (+2)

EC: G11B7/09K

IPC: G11B7/09; G11B7/09; (IPC1-7): G11B7/09

Publication info: TW559801B B - 2003-11-01

Pickup control device for optical disk drive which adjusts loop gain or

determines sample rate

Inventor: WATANABE TAKAHIRO (JP); IMAMURA

Applicant: MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD (JP)

YASUSHI (JP); (+2)

EC: G11B7/09K

IPC: G11B7/09; G11B7/09; (IPC1-7): G11B7/00

Publication info: US6687202 B1 - 2004-02-03

PICKUP CONTROL DEVICE FOR OPTICAL DISK DRIVE

Inventor: WATANABE TAKAHIRO (JP); IMAMURA

YASUSHI (JP); (+2)

Applicant: MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD

(JP); WATANABE TAKAHIRO (JP); (+3)

IPC: G11B7/09; G11B7/09; (IPC1-7): G11B7/09 EC: G11B7/09K

Publication info: W00065582 A1 - 2000-11-02

Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号 特開2000-311361 (P2000-311361A)

(43)公開日 平成12年11月7日(2000.11.7)

(51) Int.Cl.⁷ G 1 1 B 7/09 識別記号

FI G11B 7/09 デーマコート*(参考) A 5D118

審査請求 有 請求項の数8 OL (全 9 頁)

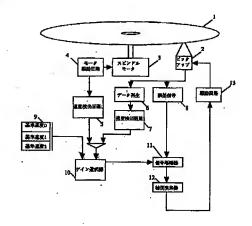
(21)出願番号	特顧平11-119459	(71) 出願人 000005821
		松下電器産業株式会社
(22)出顧日	平成11年4月27日(1999.4.27)	大阪府門真市大字門真1006番地
		(72)発明者 渡部 隆弘
		香川県高松市古新町8番地の1 松下寿電
		子工業株式会社内
		(72) 発明者 今村 泰
		香川県髙松市古新町8番地の1 松下寿電
		子工業株式会社内
		(74) 代理人 100097445
		弁理士 岩橋 文雄 (外2名)
		最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 光ディスク装置のピックアップ制御装置

(57)【要約】

【課題】 CAV制御とCLV制御を選択的に使用して 光ディスクを回転駆動する光ディスク装置において、ピックアップのフォーカス制御装置とトラッキング制御装 置の消費電力の削減手段に特徴を有する。

【解決手段】 CLV制御時には、CAV制御時に使用される回転角速度検出回路5により光ディスク1の回転角速度を検出し、また、CAV制御時には、CLV制御時に使用される線速度検出回路7によりピックアップ2の位置する位置の光ディスク1の線速度を検出し、その回転角速度あるいは線速度に応じて、前記ピックアップ2のフォーカス制御系とトラッキング制御系の少なくとも一方のループゲインを変化せしめる。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 回転駆動される光ディスクに焦点を合わ せるフォーカス制御系と前記光ディスクの記録トラック を追跡するトラッキング制御系とを有するピックアップ により前記光ディスクに情報を記録または再生する光デ ィスク装置において、回転角速度検出手段により前記光 ディスクの回転角速度を検出し、その回転角速度が予め 定められた一定値になるように前記光ディスクの回転を 制御する第一の制御系と、線速度検出手段により前記ピ ックアップの位置する位置の光ディスクの線速度を検出 し、その線速度が予め定められた一定値になるように前 記光ディスクの回転を制御する第二の制御系とを有し、 前記第一の制御系と第二の制御系とは選択的に使用可能 に構成されており、前記第一の制御系により光ディスク の回転が制御されている際には、前記線速度検出手段の 検出した線速度に応じて、前記第二の制御系により光デ ィスクの回転が制御されている際には、前記回転角速度 検出手段の検出した回転角速度に応じて、それぞれ前記 フォーカス制御系とトラッキング制御系の少なくとも一 方のループゲインを変化せしめることを特徴とする光デ 20 ィスク装置のピックアップ制御装置。

【請求項2】 前記第一の制御系により光ディスクの回 転が制御される場合において、前記線速度検出手段より 検出した線速度が予め設定した基準の値より遅い場合 は、フォーカス制御系とトラッキング制御系の少なくと も一方のループゲインを小にし、前記線速度が前記基準 の値よりも早い場合は前記ループゲインを大に変化せし めることを特徴とする請求項1に記載の光ディスク装置 のピックアップ制御装置。

【請求項3】 前記基準の値を複数はもつことを特徴と する請求項2記載の光ディスク装置のピックアップ制御 装置。

【請求項4】 前記第二の制御系により光ディスクの回 転が制御される場合において、前記回転角速度検出手段 により検出した回転角速度が予め設定した基準の値より も早い場合は、フォーカス制御系とトラッキング制御系 の少なくとも一方のループゲインを小にし、前記回転角 速度が前記基準値よりも遅い場合は、前記ループゲイン を大に変化せしめることを特徴とする請求項1に記載の 光ディスク装置のピックアップ制御装置。

【請求項5】 前記基準の値を複数個もつことを特徴と する請求項4記載の光ディスク装置のピックアップ制御 装置。

【請求項6】 回転駆動される光ディスクに焦点を合わ せるフォーカス制御系と前記光ディスクの記録トラック を追跡するトラッキング制御系とを有するピックアップ により前記光ディスクに情報を記録または再生する光デ ィスク装置において、回転角速度検出手段により前記光 ディスクの回転角速度を検出し、その回転角速度が予め 定められた一定値になるように前記光ディスクの回転を 50 生出力から公知の手段によりフォーカス誤差信号を作成

制御する第一の制御系と、線速度検出手段により前記ピ ックアップの位置する位置の光ディスクの線速度を検出 し、その線速度が予め定められた一定値になるように前 記光ディスクの回転を制御する第二の制御系とを有し、 前記第一の制御系と第二の制御系とは選択的に使用可能 に構成されており、かつ、前記フォーカス制御系とトラ ッキング制御系の少なくとも一方は、ディジタル処理回 路を有しており、前記第二の制御系により光ディスクの 回転が制御されている際には、前記回転角速度検出手段 の検出した回転角速度に応じて、それぞれ前記フォーカ ス制御系とトラッキング制御系の少なくとも一方の前記 ディジタル処理回路のサンプリング周期を決定すること を特徴とする光ディスク装置のピックアップ制御装置。

【請求項7】 線速度が予め定められた一定値になるよ うに光ディスクの回転が制御される場合において、前記 回転角速度検出手段により検出した回転角速度を予め設 定した基準の値と比較して、前記回転角速度が前記基準 値よりも早いときは、前記フォーカス制御系とトラッキ ング制御系の少なくとも一方の前記ディジタル回路のサ ンプリング周期を短くし、前記回転角速度が前記基準値 よりも遅いときは前記サンプリング周期を長くせしめる ことを特徴とする請求項6に記載の光ディスク装置のピ ックアップ制御装置。

【請求項8】 前記基準の値を複数個もつことを特徴と する請求項7記載の光ディスク装置のピックアップ制御 装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、回転駆動される光 ディスクに焦点を合わせるフォーカス制御装置と前記光 ディスクの記録トラックを追跡するトラッキング制御装 置とを有するピックアップにより前記光ディスクに情報 を記録または再生する光ディスク装置における、前記ピ ックアップの制御装置に関するもので、特に、その消費 電力の削減手段に特徴を有するものである。

[0002]

【従来の技術】光ディスク装置における光ディスクの高 速回転化に伴いピックアップの駆動速度も高速化が要求 され、それに伴ってフォーカス制御系やトラッキング制 40 御系によるピックアップの駆動電流が増大し、また、前 記制御系がディジタル処理回路を有している場合は、そ のディジタル処理回路の動作クロックが高速化され、よ り消費電力が増加する傾向にある。

【0003】図3は、従来の光ディスク装置のフォーカ ス制御装置の構成を示すものであり、100はスピンド ルモータ102により回転駆動される光ディスク、10 1は光ディスク100に情報を記録および/または再生 するピックアップである。

【0004】103は前記ピックアップ101からの再

1

する誤差信号検出器、104は前記フォーカス誤差信号 を増幅する信号増幅器、105は補償演算器、106は 補償演算器104の出力に応じてピックアップ101を 駆動する駆動回路である。

【0005】107はピックアップ101の光ディスク 上の位置を検出する位置検出器、108は前記位置検出 器107の検出出力に応じて前記信号増幅器104を制 御してフォーカス制御系のゲインを変化せしめるゲイン 選択器である。

【0006】一般に、光ディスクの面振れ量は、ディス クの内周ほど小さくなるため、ピックアップが内周に位 置している場合は、外周に位置している場合に比較して フォーカス制御ループのループゲインを小さくすること ができる。そこで、前記位置検出器107を、例えば、 ピックアップ101に反射面を設け、発光器からの光線 を前記反射面に当て、その反射光を光センサにより受光 することによりピックアップ101の光ディスク100 上の位置を検出する構成、あるいは光ディスク100上 に予めプリフォーマットされたトラック番号を読み出す ことによりピックアップ101の光ディスク100上の 20 位置を検出する構成にすることにより、ピックアップ1 01の位置を検出し、その位置に応じて、ゲイン選択器 108を介して信号増幅器104を制御してループゲイ ンを最適化せしめ、消費電力を押さえていた。

[0007]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら前述の制 御装置においては、ピックアップの位置を検出するため の発光器や光センサなどの専用の部品を必要とし、その 専用部品での消費電力の増加および専用部品を新たに使 用することによるコストの増加を招く問題がある。ま た、プリフォーマットされたトラック番号を読み出して ピックアップの位置を検出する構成では、トラッキング サーボが安定し、トラック番号が正しく読めるようにな るまで制御が行えないため、効率の良い省電力化が行え ない。その結果、光ディスク装置全体としての消費電力 を十分下げることが出来ないものであった。

[0008]

【発明が解決するための手段】この課題を解決する本発 明の光ディスク装置のピックアップ制御装置は、回転角 速度検出手段により光ディスクの回転角速度を検出し、 その回転角速度が予め定められた一定値になるように前 記光ディスクの回転を制御する第一の制御系と、線速度 検出手段により前記ピックアップの位置する位置の光デ ィスクの線速度を検出し、その線速度が予め定められた 一定値になるように前記光ディスクの回転を制御する第 二の制御系とを有し、前記第一の制御系と第二の制御系 とは選択的に使用可能に構成された光ディスク装置のピ ックアップ制御装置において、前記第一の制御系により 光ディスクの回転が制御されている際には、前記線速度

により光ディスクの回転が制御されている際には、前記 回転角速度検出手段の検出した回転角速度に応じて、そ れぞれ前記フォーカス制御系とトラッキング制御系の少 なくとも一方のゲインを変化せしめること、あるいは前 記第二の制御系により光ディスクの回転が制御されてい る際には、前記回転角速度検出手段の検出した回転角速 度に応じて、それぞれ前記フォーカス制御系とトラッキ ング制御系の少なくとも一方を構成するディジタル処理 回路のサンプリング周波数を変化せしめることを特徴と するものである。この構成によれば、ループゲインの調 整、あるいはサンプリング周波数を変化せしめるため に、特に、新たな検出手段を設けることなく、ピックア ップの光ディスク上の位置に応じて、最適なループゲイ ンあるいはサンプリング周波数を得ることが出来る。

[0009]

【発明の実施の形態】本発明の請求項1に記載の発明 は、回転駆動される光ディスクに焦点を合わせるフォー カス制御系と前記光ディスクの記録トラックを追跡する トラッキング制御系とを有するピックアップにより前記 光ディスクに情報を記録または再生する光ディスク装置 において、回転角速度検出手段により前記光ディスクの 回転角速度を検出し、その回転角速度が予め定められた 一定値になるように前記光ディスクの回転を制御する第 一の制御系と、線速度検出手段により前記ピックアップ の位置する位置の光ディスクの線速度を検出し、その線 速度が予め定められた一定値になるように前記光ディス クの回転を制御する第二の制御系とを有し、前記第一の 制御系と第二の制御系とは選択的に使用可能に構成され ており、前記第一の制御系により光ディスクの回転が制 30 御されている際には、前記線速度検出手段の検出した線 速度に応じて、前記第二の制御系により光ディスクの回 転が制御されている際には、前記回転角速度検出手段の 検出した回転角速度に応じて、それぞれ前記フォーカス 制御系とトラッキング制御系の少なくとも一方のループ ゲインを変化せしめることを特徴とする光ディスク装置 のピックアップ制御装置であり、光ディスクの回転駆動 に必要な回転角速度検出手段と線速度検出手段の出力を 使用することにより、特に新たな構成部品を追加するこ となく、ピックアップの位置に応じた最適な制御が望め るものである。

【0010】次に本発明の請求項2に記載の発明は、前 記第一の制御系により光ディスクの回転が制御される場 合において、前記線速度検出手段より検出した線速度が 予め設定した基準の値より遅い場合は、フォーカス制御 系とトラッキング制御系の少なくとも一方のループゲイ ンを小にし、前記線速度が前記基準の値よりも早い場合 は前記ループゲインを大に変化せしめることを特徴とす る請求項1に記載の光ディスク装置のピックアップ制御 装置であり、ディスクの線速度と予め設定された基準の 検出手段の検出した線速度に応じて、前記第二の制御系 50 値とを比較することで、ピックアップの位置が検出で

き、特に新たな構成部品を追加することなく、ピックア ップの位置に応じた最適なループゲインの制御が望める ものである。

【0011】次に本発明の請求項3に記載の発明は、前 記基準の値を複数個もつことを特徴とする請求項2記載 の光ディスク装置のピックアップ制御装置であり、ディ スクの線速度と予め設定された複数の基準の値とを比較 することにより、ピックアップの位置を正確に検出する ことができ、特に新たな構成部品を追加することなく、 ピックアップの位置に応じた最適なループゲインの制御 が望めるものである。

【0012】次に本発明の請求項4に記載の発明は、前 記第二の制御系により光ディスクの回転が制御される場 合において、前記回転角速度検出手段により検出した回 転角速度が予め設定した基準の値よりも早い場合は、フ ォーカス制御系とトラッキング制御系の少なくとも一方 のループゲインを小にし、前記回転角速度が前記基準値 よりも遅い場合は、前記ループゲインを大に変化せしめ ることを特徴とする請求項1に記載の光ディスク装置の ピックアップ制御装置であり、ディスクの角速度と予め 20 設定された基準の値とを比較することで、ピックアップ の位置が検出でき、特に新たな構成部品を追加すること なく、ピックアップの位置に応じた最適なループゲイン の制御が望めるものである。

【0013】次に本発明の請求項5に記載の発明は、前 記基準の値を複数個もつことを特徴とする請求項4記載 の光ディスク装置のピックアップ制御装置であり、ディ スクの回転角速度と予め設定された複数の基準の値とを 比較することにより、ピックアップの位置を正確に検出 することができ、特に新たな構成部品を追加することな 30 く、ピックアップの位置に応じた最適なループゲインの 制御が望めるものである。

【0014】次に本発明の請求項6に記載の発明は、回 転駆動される光ディスクに焦点を合わせるフォーカス制 御系と前記光ディスクの記録トラックを追跡するトラッ キング制御系とを有するピックアップにより前記光ディ スクに情報を記録または再生する光ディスク装置におい て、回転角速度検出手段により前記光ディスクの回転角 速度を検出し、その回転角速度が予め定められた一定値 御系と、線速度検出手段により前記ピックアップの位置 する位置の光ディスクの線速度を検出し、その線速度が 予め定められた一定値になるように前記光ディスクの回 転を制御する第二の制御系とを有し、前記第一の制御系 と第二の制御系とは選択的に使用可能に構成されてお り、かつ、前記フォーカス制御系とトラッキング制御系 の少なくとも一方は、ディジタル処理回路を有してお り、前記第二の制御系により光ディスクの回転が制御さ れている際には、前記回転角速度検出手段の検出した回 転角速度に応じて、それぞれ前記フォーカス制御系とト 50

ラッキング制御系の少なくとも一方の前記ディジタル処 理回路のサンプリング周期を決定することを特徴とする 光ディスク装置のピックアップ制御装置であり、光ディ スクの回転駆動に必要な回転角速度検出手段と線速度検 出手段の出力を使用することにより、特に新たな構成部 品を追加することなく、ピックアップの位置に応じた最 適なサンプリング周期でディジタル処理回路を駆動する ことが出来、省電力化が望めるものである。

【0015】次に本発明の請求項7に記載の発明は、線 速度が予め定められた一定値になるように光ディスクの 回転が制御される場合において、前記回転角速度検出手 段により検出した回転角速度を予め設定した基準の値と 比較して、前記回転角速度が前記基準値よりも早いとき は、前記フォーカス制御系とトラッキング制御系の少な くとも一方の前記ディジタル回路のサンプリング周期を 短くし、前記回転角速度が前記基準値よりも遅いときは 前記サンプリング周期を長くせしめることを特徴とする 請求項6に記載の光ディスク装置のピックアップ制御装 置であり、ディスクの回転角速度を基準の値と比較する ことでピックアップの位置を検出することができ、特に 新たな構成部品を追加することなく、ピックアップの位 置に応じた最適なサンプリング周期でディジタル処理回 路を駆動することが出来、省電力化が望めるものであ る。

【0016】次に本発明の請求項8に記載の発明は、前 記基準の値を複数個もつことを特徴とする請求項7記載 の光ディスク装置のピックアップ制御装置であり、ディ スクの線速度と予め設定された複数の基準の値とを比較 することにより、ピックアップの位置を正確に検出する ことができ、特に新たな構成部品を追加することなく、 ピックアップの位置に応じた最適なサンプリング周期で デイジタル処理回路を駆動することが出来、省電力化が 望めるものである。

【0017】(実施の形態1)以下、本発明の請求項1、 請求項2、請求項3、請求項4および請求項5に記載さ れた発明の実施の形態に付いて、図1を参照して説明す る。図1は本発明による光ディスク装置のフォーカス制 御装置の概略を示すブロック図であり、1はスピンドル モータ3により回転駆動される光ディスク、2は光ディ になるように前記光ディスクの回転を制御する第一の制 40 スク1に情報を記録および/または再生するピックアッ プである。

> 【0018】8は前記ピックアップ2からの再生出力か ら公知の手段によりフォーカス制御のためのフォーカス 誤差信号を作成する誤差信号検出器、11は信号増幅 器、12は補償演算器、13は補償演算器12の出力に 応じてピックアップ2を駆動する駆動回路である。

【0019】4は前記スピンドルモータ3を駆動するモ ータ駆動回路であり、5はスピンドルモータ3の回転角 速度を検出する角速度検出回路である。この角速度検出 回路5の検出出力を使用してその回転角速度が予め定め 20

られた一定値になるように前記光ディスクの回転を制御 する、いわゆるCAV制御を行う第一の制御系(図示せ ず)が構成されている。

7

【0020】また、6はピックアップ2が読み出したデ ータを再生するデータ再生回路であり、7はその再生デ ータから、前記ピックアップ2の位置する位置の光ディ スク1の線速度を検出する線速度検出回路であり、その 線速度が予め定められた一定値になるように前記光ディ スク1の回転を制御する、いわゆる C L V 制御を行う第 二の制御系(図示せず)が構成されている。この前記第一 10 の制御系と第二の制御系とは選択的に使用可能に構成さ れている。

【0021】10は前記角速度検出回路5と線速度検出 回路7の出力を選択的に取り出し、基準速度格納部9に 予め格納されている段階的にランクされた複数の基準速 度(例えば、内周側から順に基準速度0、基準速度1、 基準速度2とする)と比較し、フォーカスサーボループ のループゲインが合致するランクの基準速度に対して予 め設定された値になるように前記信号増幅器11のゲイ ンを調整するゲイン選択器である。

【0022】次に、この動作について説明する。まず、 光ディスク1を前記第一の制御系を使用して CAV制御 にて駆動する場合について説明する。

【0023】ディスクの回転をCAV制御で駆動する際 は、ディスクの回転制御に前記角速度検出回路5の出力 を用いて角速度が一定になるように制御し、一方、この 時、線速度検出回路7で検出されるディスクの線速度 は、光ディスク1上のデータの線速度が一定になるよう に記録されているため、線速度検出回路7の出力は、ピ ックアップ2が内周に位置する場合には外周に位置する 30 場合に比べて遅くなる。

【0024】従って、ゲイン選択器10は、光ディスク 1の回転をCAV制御している場合には、線速度検出回 路7の出力を選択し、基準速度格納部9に格納されてい る複数の基準速度との比較を行う。

【0025】例として基準速度格納部9に格納されてい る基準速度の内の一個を(例えば基準速度1)使用する 場合について説明する。線記録速度検出回路7の出力が 基準速度1よりも遅い場合には、ピックアップ2が面振 れ量の少ない内周に位置していると判断しフォーカスサ 40 ーボ系のゲインを下げ、基準速度1よりも線速度検出回 路7からの出力が速い場合には、ピックアップ2が面振 れ量の大きい外周に位置していると判断してフォーカス サーボ系のゲインを大に変化せしめる。

【0026】さらに例として基準速度格納部9に格納さ れている複数の基準速度(例えば、基準速度0、基準速 度1、基準速度2)を使用する場合について説明する。 線速度検出回路7の出力が基準速度0よりも遅い場合は ピックアップ2がディスク1の最内周に位置していると 判断し、線速度検出回路7の出力が基準速度0よりも早 50 系みの説明したが、トラッキングサーボ系についても同

く基準速度1よりも遅い場合はピックアップ2がディス ク1の最内周と最外周の中間のA点に位置していると判 断し、線速度検出回路7の出力が基準速度1よりも早く 基準速度2よりも遅い場合はピックアップ2が前記A点 よりも外側のB点に位置していると判断し、線速度検出 回路7の出力が基準速度2よりも早い場合は最外周に位 置していると判断して、それぞれのピックアップの位置 に応じて予め設定されたフォーカスサーボ系のゲインの 値を与える。

【0027】また、ディスクの回転をCLV制御で駆動 する際は、ディスクの回転制御に前記線速度検出回路7 の出力を用いてピックアップ2のアクセス位置の線速度 が一定になるように制御される。このため、角速度検出 回路5で検出されるディスクの角速度は、光ディスク上 のピックアップ2の位置に対応して変化する。すなわ ち、角速度検出回路5の出力は、ピックアップ2が内周 に位置する場合は、外周に位置する場合に比べて速くな

【0028】例として基準速度格納部9に格納されてい る基準速度の一つを(例えば基準速度1)使用する場合 を説明する。ゲイン選択器10は、光ディスク1の回転 をCLV制御している場合には、角速度検出回路5の出 力を選択し、基準速度格納部9に格納されている基準速 度1との比較を行い、角速度検出回路5からの出力が速 い場合には、ピックアップ2が面振れ量の少ない内周部 に位置していると判断しフォーカスサーボ系のゲインを 小にし、遅い場合にはピックアップ2が面振れ量の大き い外周部に位置していると判断してフォーカスサーボ系 のゲインを大に変化せしめる。

【0029】さらに例として基準速度格納部9に格納さ れている複数の基準速度(例えば、基準速度 0、基準速 度1、基準速度2)を使用する場合を説明する。角速度 検出回路5の出力が基準速度0よりも早い場合はピック アップ2がディスク1の最内周に位置していると判断 し、角速度検出回路5の出力が基準速度0よりも遅く基 準速度1よりも早い場合はピックアップ2がディスク1 の最内周と最外周の中間のA点に位置していると判断 し、線速度検出回路7の出力が基準速度1よりも遅く基 準速度2よりも早い場合はピックアップ2が前記A点よ り外側のB点に位置していると判断し、線速度検出回路 7の出力が基準速度2よりも遅い場合は最外周に位置し ていると判断して、それぞれのピックアップの位置に応 じて予め設定されたフォーカスサーボ系のゲインの値を 与える。

【0030】これにより、ピックアップ2の位置を直接 求めることなく、光ディスクの回転駆動のための検出回 路からの速度情報により、より適したゲインでフォーカ ス制御系を駆動できる。

【0031】なお、図1においては、フォーカスサーボ

様に実施可能である。

【0032】(実施の形態2)以下、本発明の請求項6、 請求項7及び請求項8に記載された発明の実施の形態に ついて、図2を参照して説明する。なお、図2におい て、前述した図1と同一の構成ブロックには同一符号を 付している。

【0033】図1の構成と異なる点は、その一つはフォ ーカス制御ループにおいて、誤差信号生成回路8の出力 をA/D変換器26によりディジタル信号に変換し、デ ィジタル制御される信号増幅器21および補償演算回路 10 22を介してD/A変換器27にてアナログ信号に変換 して駆動回路13に入力するように構成した点である。 【0034】また、他の異なる点は、CLV制御時に、 選択器20において、角速度検出回路5の出力と基準速 度格納部23の基準速度(図では、基準速度0、基準速 度1および基準速度2としている。)と比較し、それよ り速いか遅いかにより、前記フォーカス制御ループにお いて、ディジタル回路化されたA/D変換器26、信号 増幅器21、補償演算回路22およびD/A変換器27 のデジィタル回路のサンプリング周期を決定するように 20 構成した点である。

【0035】例えば、光ディスクがCDの場合、CLV 制御で標準速度での読み出し時のディスクの回転速度 は、最内周の535rpmから最外周の200rpmまで変化 する。また、光ディスクのサーボループに要求されるサ ンプリング周期はディスクの回転速度に比例する。従っ て、選択器20が選択するサンプリング周期は、例え ば、CDの場合、最内周と最外周とで2倍以上回転速度 が異なるため、内周でのサンプリング周期を外周時の半 分にすることが可能であり、サンプリング周期を抑える 30 を抑えることが出来る。 ことにより、サンプリング周期で動作する信号増幅器2 1および補償演算器22の動作クロックを低く抑える か、あるいは、信号増幅器21および補償演算器22の ディジタル制御部分の処理が終了した時点でクロックを 停止することが可能になる。この結果、前記ディジタル 制御部分の低消費電力化が可能になる。

【0036】次に、基準速度格納部23に格納されてい る基準速度の内の一個を使用する場合(例えば基準速度 の動作について説明する。ディスクをCLV制御す る場合は前述のように、角速度検出回路5の出力は、ピ 40 ックアップがディスクの内周に位置する場合は、外周に 位置する場合に比べて速くなる。従って、選択器20で 角速度検出回路5の出力を選択し、角速度検出回路5の 出力が基準速度1よりも早ければ、ピックアップ2がデ ィスク1の内周に位置していると判断し、前記ディジタ ル回路のサンプリング周期を短くし、角速度検出回路5 の出力が基準速度1よりも遅ければ、ピックアップ2が ディスク1の外周に位置していると判断し、前記ディジ タル同路のサンプリング周期を長くする。

【0037】さらに例として基準速度格納部23に格納 50 12 補償演算器

されている複数の基準速度(例えば、基準速度 0、基準 速度1、基準速度2)を使用する場合について説明す る。角速度検出回路5の出力が基準速度0よりも早い場 合はピックアップ2がディスク1の最内周に位置してい ると判断し、また、角速度検出回路5の出力が基準速度 0よりも遅く基準速度1よりも早い場合はピックアップ 2がディスク1の最内周と最外周の中間のA点に位置し ていると判断し、線速度検出回路7の出力が基準速度1 よりも遅く基準速度2よりも早い場合はピックアップ2 が前記A点よりも外側のB点に位置していと判断し、線 速度検出回路7の出力が基準速度2よりも遅い場合は最 外周に位置していると判断して、それぞれのピックアッ プの位置に応じて予め設定された前記ディジタル回路の サンプリング周期を与える。

10

【0038】以上の実施例により、ピックアップの位置 を直接求めることなく、ディスク上のピックアップの位 置に対応した最適なサンプリング周期での制御が行わ れ、動作クロックの低速化あるいは停止が可能となり、 サーボ回路の低消費電力化が可能となる。

【0039】なお、図2においては、フォーカス制御系 についてのみ説明したが、トラッキングサーボについて も同様に実施可能である

[0040]

【発明の効果】以上のように本発明によれば、ディスク 上のピックアップの位置を新たに設けた専用の検出手段 により検出することなく、フォーカス制御系やトラッキ ング制御系のループゲインを最適化でき、あるいはフォ ーカス制御系やトラッキング制御系を構成するディジタ ル処理回路のサンプリング周期を最適化でき、消費電力

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の一実施の形態による光ディスク装置の ピックアップ制御装置を示すブロック図

【図2】本発明の第二の実施の形態による光ディスク装 置のピックアップ制御装置を示すブロック図

【図3】光ディスク装置のピックアップ制御装置を示す ブロック図

【符号の説明】

- 1 光ディスク
- 2 ピックアップ
 - 3 スピンドルモータ
 - 4 モータ駆動回路
 - 5 角速度検出回路
 - 6 データ再生回路
 - 7 線速度検出回路
 - 8 誤差信号生成回路
 - 9 基準速度格納部
 - 10 選択器
 - 11 信号增幅器

11

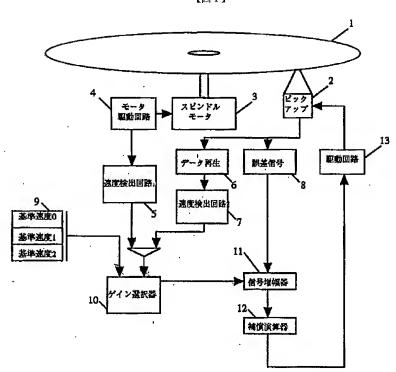
22 補償演算器

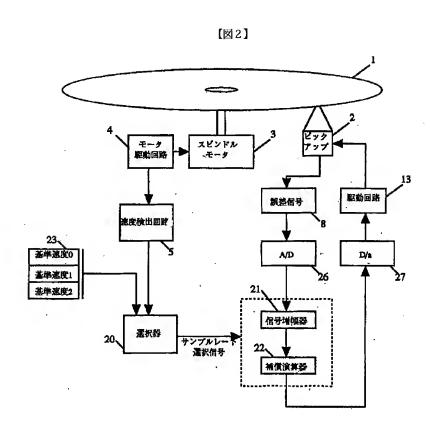
13 駆動回路 *23 基準速度格納部

20 選択器 26 A/D変換器

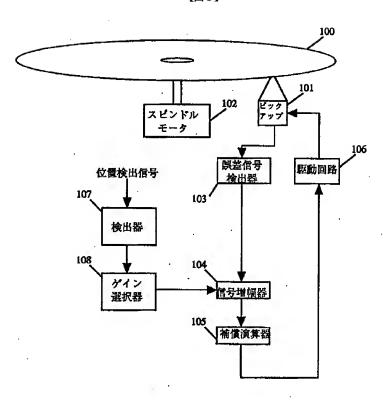
2.1 信号增幅器 2.7 D/A変換器

[図1]





【図3】



フロントページの続き

(72)発明者 大北 正明

香川県高松市古新町8番地の1 松下寿電 子工業株式会社内 (72)発明者 小林 裕一

香川県高松市古新町8番地の1 松下寿電 子工業株式会社内

Fターム(参考) 5D118 AAO8 BAO1 BDO2 BDO3 CAO2 CA11 CA13